



ملحقات مختلفة

المعادلات الأساسية

$$ds = dx dy \vec{k} + dz \vec{i}$$

$$\oint_C \vec{\nabla} \times \vec{A} \cdot d\vec{s} = \oint_C dx dy$$

$$= \left[ x \right]_{-a}^a \left[ y \right]_{-a}^a = a^2$$

المعادلة الأساسية

$$\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$\vec{P} = t^3\vec{i} + t^2\vec{j} + t\vec{k}$$

المعادلة الأساسية

$$\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$\vec{P} = t^3\vec{i} + t^2\vec{j} + t\vec{k}$$

$$\vec{A} \cdot d\vec{P} = t^3 dt + 2t^2 dt + t dt$$

المعادلة الأساسية

$$\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$\vec{P} = t^3\vec{i} + t^2\vec{j} + t\vec{k}$$

$$\vec{A} \cdot d\vec{P} = t^3 dt + 2t^2 dt + t dt$$

المعادلة الأساسية

$$\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$\vec{P} = t^3\vec{i} + t^2\vec{j} + t\vec{k}$$

$$\vec{A} \cdot d\vec{P} = t^3 dt + 2t^2 dt + t dt$$

المعادلة الأساسية

$$\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$\vec{P} = t^3\vec{i} + t^2\vec{j} + t\vec{k}$$

$$\vec{A} \cdot d\vec{P} = t^3 dt + 2t^2 dt + t dt$$

المعادلة الأساسية

$$\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$\vec{P} = t^3\vec{i} + t^2\vec{j} + t\vec{k}$$

$$\vec{A} \cdot d\vec{P} = t^3 dt + 2t^2 dt + t dt$$

المعادلة الأساسية

$$\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$\vec{P} = t^3\vec{i} + t^2\vec{j} + t\vec{k}$$

$$\vec{A} \cdot d\vec{P} = t^3 dt + 2t^2 dt + t dt$$

### ملاحظات مختلفة

$$-2 \mid B \mid \vec{A} \cdot \vec{r} = 3x\vec{j} + y\vec{k} \Rightarrow \vec{a} \cdot \vec{r} = 3x + y$$

$Z = \frac{1}{3}x + \frac{1}{4}y$        $x=0$  و  $y=0$

$$\vec{n} = 4\vec{i} + 3\vec{j} + 12\vec{k} = \frac{4}{13}\vec{i} + \frac{3}{13}\vec{j} + \frac{12}{13}\vec{k}$$

(n-1) a. p. l. l. Sines

القانون رقم ١٠١ لسنة ١٩٦١

$$\phi = \iint \vec{A} \cdot \vec{n} \, ds = \iint \vec{A} \cdot \vec{n} \, dx \, dy$$

$$= \iint_D \left[ \frac{8}{13} - \frac{5}{13}x + \frac{12}{13}y \right] dx dy$$

$$= \frac{1}{12} \iint [e^{-9x+6y}] dx dy$$

وذلك في مادة الرسم

$$\Rightarrow \oint_{\Gamma} \frac{1}{z} dz = \int_0^{2\pi} [e^{-i\theta} i e^{i\theta}] d\theta$$

$$= \frac{1}{12} \int_0^3 [8y - 9xy + 6y^2]_0^{4-y} dy$$

$$= \frac{1}{12} \int_0^1 \left( 3\left(4 - \frac{4}{3}x\right) - 9x\left(4 - \frac{4}{3}x\right) + 6\left(4 - \frac{4}{3}x\right)^2 \right) dx$$

نكامل بالنسبة الى  $x$  ونعوض قيمة التكامل في  
علم المثلثات

←

$$\nabla J = \frac{\partial P}{\partial t}$$

B-  $\frac{H_0 T}{4\pi} \left[ \frac{d}{r^2} \sin \alpha \right]$

$$Q = \int p \, dx$$

$$I - \frac{dQ}{dt}$$

$$I_{dL} - 2\pi R : I_{Su}$$

$$I_2 = \int_0^1 \frac{2x}{1+x^2} dx$$

$$B = \frac{\mu_0 I}{2} \frac{R^2}{(a^2 + R^2)^{3/2}}$$

$$T = \frac{1}{3} J ds$$

$$[P, H_2] = 0$$

$$[\hat{p}, \hat{H}] = [p, H] = 0$$

$$\int \vec{J} \cdot d\vec{r} = \int \frac{\partial \rho}{\partial t} d\vec{r}$$

$$\left[ i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \right] \left( -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \right) \left( -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \right)$$

AP de J - 27 [a]

$$\left( i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \right) \psi(x) =$$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{1}{2} m \dot{x}^2 \right) = \frac{d}{dt} \left( \frac{1}{2} m \dot{x}^2 \right)$$

$$\left(-i\hbar \frac{\partial}{\partial x}\right) \left(\hbar^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} \psi(x)\right) - \left(\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2}\right) \left(-i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \psi\right)$$

الحمد لله الذي جعل العلم نوراً

ففي الايام التي مضت في هذه الاشهر اياما لا اقدر

في كتابه في فضائل الإمام علي عليه السلام

مراحل التحليل - المداخل والمخارج - تأثير  
الاستجابة - التبادلات مع المجتمع العلماني  
عند دراسة القيم - المداخل والمخارج - تأثير  
مؤثرات (VI - x) (VI - x)

[illegible]

$$\hat{H}\psi(x) = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2\psi}{dx^2} + V(x)\psi(x)$$

DB-161 d2

$$\hat{H} \psi(x) = \frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2 \psi(x)}{dx^2} + \hat{V}(x) \psi(x)$$

$(r, I)$  أما السطر  $(I, d')$  الواقع في الصف  $n$

$$= -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2 \psi(-x)}{dx^2} + V(x) \cdot \psi(-x)$$

المرحلة الأولى: تحديد النقاط الرئيسية في الخطبة (P) وإزالة

$$= \frac{-\hbar^2}{2m} \frac{d^2 \psi(-x)}{dx^2} + V(x) \psi(-x) = \hat{H} \hat{\sigma} \psi(x)$$

كذلك والأخرون ممنوعة على عمود عوارب الخوف الملقب

$$\Rightarrow (\hat{\pi} \hat{H} - \hat{H} \hat{\pi}) \psi(x) = 0 \quad \& \quad [\hat{H}, \hat{\pi}] = 0$$

فليس (ان) ذلك احد من دونها فاعادته





ملاحظات مختلفة

بما ان كانت الدالة

$$\phi(x, y, z) = \sin 2x \sin 3y \sin 4z$$

فدالة دالة الدالة

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$$

الط

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} \phi(x, y, z) = 4 \sin 2x \sin 3y \sin 4z$$

$$= -4 \phi(x, y, z)$$

$$\frac{\partial^2}{\partial y^2} \phi(x, y, z) = -9 \sin 2x \sin 3y \sin 4z$$

$$= -9 \phi(x, y, z)$$

$$\frac{\partial^2}{\partial z^2} \phi(x, y, z) = -16 \sin 2x \sin 3y \sin 4z$$

$$= -16 \phi(x, y, z)$$

بما ان كانت الدالة

$$\left( \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) \phi(x, y, z)$$

$$= -29 \phi(x, y, z)$$

لذلك فان

بما ان كانت الدالة

لذلك فان

بما ان كانت الدالة

$$\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \int d\vec{l} \times \left( -\frac{\vec{r}}{r^3} \right)$$

بما ان كانت الدالة

$$\vec{r} = \frac{\vec{r}}{r^3}$$

$$\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \int d\vec{l} \times \frac{\vec{r}}{r^3}$$

$$\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \int d\vec{l} \times \frac{\vec{r}}{r^3}$$

$$\vec{B} = \vec{B} \times \vec{A}$$

$$\vec{B} = \vec{B} \times \vec{A}$$

$$\vec{B} = \vec{B} \times \vec{A}$$

بما ان كانت الدالة

لذلك فان

بما ان كانت الدالة

لذلك فان

بما ان كانت الدالة



ملامح مختلفة ←

ناتج المجال الكهربائي

$$\phi = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q}{r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$r^2 = r_1^2 + r_2^2 + 2r_1 r_2 \cos\theta$$

$$r_1^2 = r_2^2 + r^2 + 2r_2 r \cos\theta$$

$$r_1 = r_2 = r \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$

$$\phi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} \quad \text{في حالة المجال الكهربائي المنتظم}$$



ملحوظات مختلفة

$$dc = \int_C \vec{A} \cdot d\vec{p} = \int_V \text{rot} \vec{A} \cdot d\vec{v}$$

$$\text{div} \vec{A} = \frac{\partial A_x}{\partial x} + \frac{\partial A_y}{\partial y} + \frac{\partial A_z}{\partial z}$$

$$\Delta \varphi_1 - \Delta \varphi_2 \geq 1$$

$$S = K \rho \omega$$

$$\vec{H} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2 \psi}{dx^2} + \vec{V}(x)$$

$$\vec{P}_x = -i\hbar \frac{\partial}{\partial x}$$

$$\vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q_1 q_2}{r^2} \vec{u}$$

$$\Delta = \nabla^2 = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$$

$$\phi = \frac{1}{\epsilon_0} \int_V \vec{E} \cdot d\vec{v} = \frac{1}{\epsilon_0} \int_V \rho_1 + \frac{1}{2\epsilon_0} \int_V \rho_2$$

$$P_1 = \frac{E_1}{c} \rightarrow P_2 = \frac{E_2}{c}$$

$$P_1 = \frac{F \cdot E_1}{c^2}$$

$$\hat{T} \psi(x) = \psi(x)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi_1^* \hat{A} \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} (\hat{A} \psi_1)^* \psi_2 dx$$



في الميكانيكا الكلاسيكية، يكون

المتجه  $\vec{A}$  هو المتجه المماس للخط

الذي يمر من النقطة  $(x, y, z)$

في الفضاء ثلاثي الأبعاد

والمتجه  $\vec{A}$  هو المتجه المماس

للخط الذي يمر من النقطة  $(x, y, z)$

في الفضاء ثلاثي الأبعاد

والمتجه  $\vec{A}$  هو المتجه المماس

للخط الذي يمر من النقطة  $(x, y, z)$

في الفضاء ثلاثي الأبعاد

والمتجه  $\vec{A}$  هو المتجه المماس

للخط الذي يمر من النقطة  $(x, y, z)$

في الفضاء ثلاثي الأبعاد

والمتجه  $\vec{A}$  هو المتجه المماس

للخط الذي يمر من النقطة  $(x, y, z)$

في الفضاء ثلاثي الأبعاد

والمتجه  $\vec{A}$  هو المتجه المماس

للخط الذي يمر من النقطة  $(x, y, z)$

في الفضاء ثلاثي الأبعاد

والمتجه  $\vec{A}$  هو المتجه المماس

←

$\Rightarrow Y'' + \frac{\alpha}{\beta} Y = \dots$

$x = A \sin(\omega t + \phi)$

$$P = \mu_0 I A \cos\left(\frac{\pi}{2} + \alpha\right)$$

المعادلة الأخيرة هي المعادلة التفاضلية (2.10)

$$\left(\frac{q'}{A}\right) = \left(\frac{P}{\pi \times A}\right)$$

المادة 14: لا يجوز للمحكمة أن تصدر حكمًا بغير ما تقدمت به النيابة العامة أو ما تقدمت به المدعى عليه.

المعادلة العامة

1.  $\tan^2 \theta = \frac{A'}{A}$

التحليل التوافقي (مستطاب)

28 Sa 21949

$$\Sigma \frac{x}{2} \left( \frac{3}{\pi m \omega} \right) = \alpha \int \rho dV$$

$$mw^2 \cdot pdq$$

$$\frac{2\pi}{2\pi}$$

THE UNIVERSITY OF CHICAGO

...



ملحظت مختلف

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلة الموجية - التوافقية  $V = \frac{P}{m}$

المعادلات الأساسية

$$\nabla \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J}$$

$$\nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\vec{E} = -\frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$$

$$\vec{E} = -\nabla \phi$$

$$\psi = \int \vec{B} \cdot d\vec{s}$$

$$\vec{E} = -\frac{\partial}{\partial t} \int \vec{B} \cdot d\vec{s} = -\frac{\partial \psi}{\partial t}$$

$$\oint \vec{E} \cdot d\vec{l} = -\frac{\partial \psi}{\partial t}$$

$$\oint \vec{E} \cdot d\vec{l} = \int \nabla \times \vec{E} \cdot d\vec{s} = \int \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot d\vec{s}$$

$$\nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\oint \vec{B} \cdot d\vec{l} = \mu_0 \vec{I} = \mu_0 \int \vec{J} \cdot d\vec{s}$$

$$\oint \vec{B} \cdot d\vec{l} = \int (\nabla \times \vec{B}) \cdot d\vec{s} = \mu_0 \int \vec{J} \cdot d\vec{s}$$

$$\nabla \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J}$$

المعادلة الأولى هي معادلة ماكسويل الثانية

$$\frac{1}{m} \frac{h}{\lambda} = \frac{h}{mv}$$

$$\frac{1}{p} = \frac{h}{p \cdot \lambda} \Rightarrow \lambda = \frac{h}{p}$$

$$\frac{1}{n} = \frac{h}{n \cdot \lambda} \Rightarrow \lambda = \frac{h}{n}$$

المعادلة الثانية هي معادلة ماكسويل الأولى

$$\psi = A \sin \frac{2\pi x}{\lambda} \cos \frac{2\pi t}{T}$$

$$\frac{\partial \psi}{\partial x} = A \cos \frac{2\pi x}{\lambda} \cos \frac{2\pi t}{T}$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} = -\frac{4\pi^2}{\lambda^2} A \sin \frac{2\pi x}{\lambda} \cos \frac{2\pi t}{T}$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} = -\frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{4\pi^2}{\lambda^2} \psi = 0$$



ملاحظات مختلفة



1. لو فرضنا أن  $\psi$  هي دالة حقيقية في  $\mathbb{R}^3$ ، أي  $\psi(x, y, z) \in \mathbb{R}$ ، فإننا نكتب  $\psi = \psi_1 + i\psi_2$ ، حيث  $\psi_1, \psi_2 \in \mathbb{R}$ .

2. لو فرضنا أن  $\psi$  هي دالة حقيقية في  $\mathbb{R}^3$ ، أي  $\psi(x, y, z) \in \mathbb{R}$ ، فإننا نكتب  $\psi = \psi_1 + i\psi_2$ ، حيث  $\psi_1, \psi_2 \in \mathbb{R}$ .

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{①} \quad \psi_1(x) = \psi_2(x)$$

3. لو فرضنا أن  $\psi$  هي دالة حقيقية في  $\mathbb{R}^3$ ، أي  $\psi(x, y, z) \in \mathbb{R}$ ، فإننا نكتب  $\psi = \psi_1 + i\psi_2$ ، حيث  $\psi_1, \psi_2 \in \mathbb{R}$ .

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{②} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{③} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{④} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{⑤} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{⑥} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{⑦} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{⑧} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{⑨} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{⑩} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{⑪} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

$$E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{d^3x}{r^2} \quad \text{⑫} \quad \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx = \int_{-\infty}^{\infty} \psi_1 \psi_2 dx$$

الزمن

1. لو فرضنا أن  $\psi$  هي دالة حقيقية في  $\mathbb{R}^3$ ، أي  $\psi(x, y, z) \in \mathbb{R}$ ، فإننا نكتب  $\psi = \psi_1 + i\psi_2$ ، حيث  $\psi_1, \psi_2 \in \mathbb{R}$ .

$$\frac{\partial \psi}{\partial t} + \frac{1}{2m} \left( \frac{\partial \psi}{\partial x} \right)^2 + \frac{1}{2m} \left( \frac{\partial \psi}{\partial y} \right)^2 + \frac{1}{2m} \left( \frac{\partial \psi}{\partial z} \right)^2 = 0$$

2. لو فرضنا أن  $\psi$  هي دالة حقيقية في  $\mathbb{R}^3$ ، أي  $\psi(x, y, z) \in \mathbb{R}$ ، فإننا نكتب  $\psi = \psi_1 + i\psi_2$ ، حيث  $\psi_1, \psi_2 \in \mathbb{R}$ .

3. لو فرضنا أن  $\psi$  هي دالة حقيقية في  $\mathbb{R}^3$ ، أي  $\psi(x, y, z) \in \mathbb{R}$ ، فإننا نكتب  $\psi = \psi_1 + i\psi_2$ ، حيث  $\psi_1, \psi_2 \in \mathbb{R}$ .



ملحقات متجهة

$$\vec{V} = (3x^2y^2)\vec{i} + (4yz^2 - 2xy^2)\vec{j} + (2y^3)\vec{k}$$

$$\vec{A} = x^2z^2\vec{i} - 3xy^2z^2\vec{j} + 2xy^2z^2\vec{k}$$

نقطة P(1,1,1) في المنطقة

$$P(1,1,1)$$

$$(2y^3)\vec{k}$$

$$\vec{V} = 12\vec{i} + 20\vec{j} + 2\vec{k}$$

$$\text{div } \vec{A} = \vec{\nabla} \cdot \vec{A}$$

لدينا القوة المتجهة  $\vec{F}$  التي تؤثر في شحنة نقطية  $q$  في المنطقة  $V$  المحددة بالأسطوانة  $R$  في الفضاء  $xyz$ .

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \left( \frac{\partial}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial y} + \frac{\partial}{\partial z} \right) \cdot \vec{A}$$

$$\vec{F} = q(\vec{\nabla} \times \vec{R})$$

$$(x^2z^2\vec{i} - 3xy^2z^2\vec{j} + 2xy^2z^2\vec{k})$$

المنطقة

المنطقة  $V$  هي المنطقة التي تحدها الأسطوانة  $R$  في الفضاء  $xyz$ .

$$\frac{\partial}{\partial x} (x^2z^2) + \frac{\partial}{\partial y} (-3xy^2z^2) + \frac{\partial}{\partial z} (2xy^2z^2)$$

نحتاج إلى إيجاد القوة المتجهة  $\vec{F}$  التي تؤثر في شحنة نقطية  $q$  في المنطقة  $V$  المحددة بالأسطوانة  $R$  في الفضاء  $xyz$ .

$$= \frac{\partial}{\partial x} (x^2z^2) + \frac{\partial}{\partial y} (-3xy^2z^2) + \frac{\partial}{\partial z} (2xy^2z^2)$$

لدينا القوة المتجهة  $\vec{F}$  التي تؤثر في شحنة نقطية  $q$  في المنطقة  $V$  المحددة بالأسطوانة  $R$  في الفضاء  $xyz$ .

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 3x^2z^2 - 6xy^2z^2 + 4xy^2z^2$$

نقطة P(1,1,1) في المنطقة

$$d\vec{F} = T(d\vec{r} \times \vec{R})$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 3 + 6 + 4 = 13$$

لدينا القوة المتجهة  $\vec{F}$  التي تؤثر في شحنة نقطية  $q$  في المنطقة  $V$  المحددة بالأسطوانة  $R$  في الفضاء  $xyz$ .

$$d\vec{F} = T(\vec{v} \times \vec{R}) dt$$

$$\text{rot } \vec{A} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$$

نحتاج إلى إيجاد القوة المتجهة  $\vec{F}$  التي تؤثر في شحنة نقطية  $q$  في المنطقة  $V$  المحددة بالأسطوانة  $R$  في الفضاء  $xyz$ .

$$d\vec{F} = d\vec{r} \times \vec{R}$$

لدينا القوة المتجهة  $\vec{F}$  التي تؤثر في شحنة نقطية  $q$  في المنطقة  $V$  المحددة بالأسطوانة  $R$  في الفضاء  $xyz$ .

$$\vec{F} = q(\vec{\nabla} \times \vec{R})$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{A} = \left[ \frac{\partial}{\partial y} (2xy^2z^2) - \frac{\partial}{\partial z} (3xy^2z^2) \right] \vec{i}$$

$$+ \left[ \frac{\partial}{\partial z} (x^2z^2) - \frac{\partial}{\partial x} (2xy^2z^2) \right] \vec{j}$$

$$+ \left[ \frac{\partial}{\partial x} (-3xy^2z^2) - \frac{\partial}{\partial y} (x^2z^2) \right] \vec{k}$$

$$= (4xy^2z^2 + 9xy^2z^2)\vec{i}$$

لدينا القوة المتجهة  $\vec{F}$  التي تؤثر في شحنة نقطية  $q$  في المنطقة  $V$  المحددة بالأسطوانة  $R$  في الفضاء  $xyz$ .

$$\vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{A}) = 0$$

لدينا القوة المتجهة  $\vec{F}$  التي تؤثر في شحنة نقطية  $q$  في المنطقة  $V$  المحددة بالأسطوانة  $R$  في الفضاء  $xyz$ .

$$\vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{A}) = \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix}$$

$$+ (2x^2z^2 - 4xy^2z^2)\vec{j} + (-3y^2z^2)\vec{k}$$

نقطة P(1,1,1) في المنطقة

$$\vec{\nabla} \times \vec{A} = 5\vec{i} + 2\vec{j} - 3\vec{k}$$

$$P(1,1,1) = 5\vec{i} + 2\vec{j} - 3\vec{k}$$

$$V(x,y,z) = 2y^2z^2 - x^2y^2$$

لدينا القوة المتجهة  $\vec{F}$  التي تؤثر في شحنة نقطية  $q$  في المنطقة  $V$  المحددة بالأسطوانة  $R$  في الفضاء  $xyz$ .

$$\vec{\nabla} V = \frac{\partial V}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial V}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial V}{\partial z} \vec{k}$$

$$\vec{\nabla} V = \frac{\partial}{\partial x} (2y^2z^2 - x^2y^2) \vec{i}$$

$$+ \frac{\partial}{\partial y} (2y^2z^2 - x^2y^2) \vec{j} + \frac{\partial}{\partial z} (2y^2z^2 - x^2y^2) \vec{k}$$



ملحوظة

$$\vec{\nabla} \cdot (\vec{U} \cdot \vec{V}) = \vec{U} \cdot \vec{\nabla} \vec{V} + \vec{V} \cdot \vec{\nabla} \vec{U}$$

$$\vec{\nabla} \cdot (\vec{U} + \vec{V}) = \vec{\nabla} \cdot \vec{U} + \vec{\nabla} \cdot \vec{V}$$

$$(\vec{U} \cdot \vec{V})$$

$$\vec{\nabla} \cdot (\vec{U} \cdot \vec{V}) = \left( \frac{\partial U_x}{\partial x} V_x + U_x \frac{\partial V_x}{\partial x} \right) + \left( \frac{\partial U_y}{\partial y} V_y + U_y \frac{\partial V_y}{\partial y} \right) + \left( \frac{\partial U_z}{\partial z} V_z + U_z \frac{\partial V_z}{\partial z} \right)$$

$$\vec{\nabla} \cdot (\vec{U} \cdot \vec{V}) = \vec{U} \cdot \left( \vec{\nabla} \vec{V} \right) + \vec{V} \cdot \left( \vec{\nabla} \vec{U} \right)$$

$$\vec{\nabla} \cdot (\vec{U} \cdot \vec{V}) = \vec{U} \cdot \vec{\nabla} \vec{V} + \vec{V} \cdot \vec{\nabla} \vec{U}$$

$$\text{div}(\vec{V} \cdot \vec{A}) = \vec{V} \cdot \text{div} \vec{A} + \text{grad} \vec{V} \cdot \vec{A}$$

$$\text{div}(\vec{V} \cdot \vec{A}) = \vec{\nabla} \cdot (\vec{V} \cdot \vec{A})$$

$$= \left( \vec{i} \frac{\partial}{\partial x} + \vec{j} \frac{\partial}{\partial y} + \vec{k} \frac{\partial}{\partial z} \right) \cdot (\vec{V} \cdot \vec{A})$$

$$= \left( V_x \vec{i} + V_y \vec{j} + V_z \vec{k} \right) \cdot \left( A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k} \right)$$

$$= \frac{\partial V_x}{\partial x} A_x + \frac{\partial V_y}{\partial y} A_y + \frac{\partial V_z}{\partial z} A_z$$

$$= V_x \frac{\partial A_x}{\partial x} + V_y \frac{\partial A_y}{\partial y} + V_z \frac{\partial A_z}{\partial z}$$

$$+ A_x \frac{\partial V_x}{\partial x} + A_y \frac{\partial V_y}{\partial y} + A_z \frac{\partial V_z}{\partial z}$$

$$= V \cdot \left( \frac{\partial A_x}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial A_y}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial A_z}{\partial z} \vec{k} \right) + \left( A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k} \right) \cdot \left( \frac{\partial V_x}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial V_y}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial V_z}{\partial z} \vec{k} \right)$$

$$\text{div}(\vec{V} \cdot \vec{A}) = \vec{V} \cdot \text{div} \vec{A} + \vec{A} \cdot \text{grad} \vec{V}$$

$$\text{div}(\vec{V} \cdot \vec{A}) = \vec{V} \cdot \text{div} \vec{A} + \vec{A} \cdot \text{grad} \vec{V}$$

أولاً: إذا كان  $\vec{V}$  متجهاً ثابتاً، فإن  $\vec{\nabla} \cdot (\vec{V} \cdot \vec{A}) = \vec{V} \cdot \text{div} \vec{A}$   
ثانياً: إذا كان  $\vec{A}$  متجهاً ثابتاً، فإن  $\vec{\nabla} \cdot (\vec{V} \cdot \vec{A}) = \vec{A} \cdot \text{grad} \vec{V}$   
ثالثاً: إذا كان  $\vec{V}$  و  $\vec{A}$  متجهين متغيرين، فإن  $\vec{\nabla} \cdot (\vec{V} \cdot \vec{A}) = \vec{V} \cdot \text{div} \vec{A} + \vec{A} \cdot \text{grad} \vec{V}$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$

$$\vec{V}_b \cdot \vec{V}_a = \int_0^1 d\vec{r}$$